

ページ	訂正箇所	訂正内容		掲載日
		誤	正	
P. 3	例題1 解説1行目	$(P + \Delta P) = (R + \Delta R) \cdot (I + \Delta I)^2$ $= RI^2 + I^2 \Delta R + 2RI\Delta I + I\Delta I\Delta R + \Delta I^2 \Delta R$	$(P + \Delta P) = (R + \Delta R) \cdot (I + \Delta I)^2$ $= RI^2 + I^2 \Delta R + 2RI\Delta I + 2I\Delta I\Delta R + R\Delta I^2 + \Delta I^2 \Delta R$	2016/03/04
P. 7	15行目 (1. 2. 6)式	$V = \frac{C_m + C_v}{C_m} V_v = \left(1 + \frac{C_v}{C_m}\right) V_v = mV_v$	$V = \frac{C_m + C_v}{C_m} V_v = \left(1 + \frac{C_v}{C_m}\right) V_v = mV_v$	2016/03/04
P. 18	[No. 4] 解説 図			2016/03/04
P. 26	最終行	安定の際, 図28の θ を位相余有, g をゲイン余有とよぶ。	安定の際, 図28の θ を位相余裕, g をゲイン余裕とよぶ。	2016/03/04
P. 30	17行目 2の(1) 説明	単位インパルス関数を入力信号とする過去応答で, 重み関数に等しい。	単位インパルス関数を入力信号とする過渡応答で, 重み関数に等しい。	2016/03/04
P. 32	下から5行目から2 行目まで	<p>過度状態が収束値よりも大きくなってしまふことをオーバーシュートとよぶ。 また, 応答速度は$\zeta < 1$のときが速く, $\zeta > 1$のときは遅くなるが, $\zeta < 1$のときには, 過度状態が収束値よりも大きくなってしまふオーバーシュートが発生し, これも一般的には好ましくない。</p> <p>したがって, 制御対象に応じて, オーバーシュートが許されるのか半断しながら, 最適制御を設計する必要がある。$\zeta > 1$のときは非振動的である。$\zeta = 1$のときを臨界制動という。</p>	<p>過度状態が収束値よりも大きくなってしまふことをオーバーシュートとよぶ。 また, 応答速度は$\zeta < 1$のときが速く, $\zeta > 1$のときは遅くなるが, $\zeta < 1$のときにはオーバーシュートが発生し, これも一般的には好ましくない。</p> <p>したがって, 制御対象に応じて, オーバーシュートが許されるのか半断しながら, 最適制御を設計する必要がある。$\zeta > 1$のときは非振動的である。$\zeta = 1$のときを臨界制動という。</p>	2016/03/04